운영체제

03분반

server.c 먼저 확인하겠습니다. 서버를 준비하기 위해 공유메모리 설정과 semaphore 설정을 해줍니다. Semaphore가 열리지 않았을때를 위한 예외처리 또한 포함되어 있습니다. 맨 처음 공유메모리 두개, p_mmap과 result 에는 0이 적혀져 있습니다.

```
sem wait(sem);
sleep(1);
while(1){
                // player1
        sleep(1);
        sem_getvalue(sem, &client1);
        if(client1 == 1){
                printf("Client %d hi with slot 0\n",*(p_mmap));
                client1 = *(p mmap);
                break:
        }
}
sem wait(sem);
while(1){
                // player2
        sleep(1);
        sem_getvalue(sem, &client2);
        if(client2 == 1){
                printf("Client %d hi with slot 1\n",*(p_mmap));
                client2 = *(p_mmap);
                break;
        }
}
```

그 이후인 플레이어들을 기다리는 과정입니다. Semaphore의 를 wait 시켜 줍니다. Client가 실행되면

이런식으로 client.c에서 sem_post를 시켜줍니다. 그 이후 공유메모리

p_mmap에 자신의 pid를 저장시켜 줍니다. 다시 server.c로 돌아가면 sem_getvalue 함수로 현재 semaphore가 post되어 있는지 확인해줍니다. 되어있다면 공유 메모리 p_mmap에 있는 client의 pid를 출력해주고 두번째 플레이어를 기다리기 위해 sem_wait을 해줍니다. Client pid는 client1, client2 에 저장해줍니다.

```
for(int i = 1; ;i++){
    sem_wait(sem);

if(*(result) != 0){
        printf("[%d]", *(result));
}
if(*(p_mmap) != 0){
        printf("%d\n", *(p_mmap));
}

if(i%10==3 | i%10==6 | i%10==9){
```

그 이후 server에서 받아온 값을 출력해주고, 검사를 하는 단계입니다. result에는 현재 그 client의 pid값이 들어가 있습니다.

```
if(i%10==3 | i%10==6 | i%10==9){
        if(*(p_mmap) != -1){
                if(client1 == *(result)){
                        printf("Player %d lose!\n", client1);
                        kill(client1,SIGUSR2);
                        kill(client2,SIGUSR1);
                        printf("Client %d out\n", client1);
                else{
                        printf("Player %d lose!\n", client2);
                        kill(client1,SIGUSR1);
                        kill(client2,SIGUSR2);
                        printf("Client %d out\n", client2);
                }
                exit(1);
        }
}
```

받은 값을 검사해줍니다. 숫자에 3, 6, 9가 들어가 있다면 client의 pid와 lose를 출력해주고 kill 함수를 통해 signal을 보내줍니다.

```
else{
        if(*(p_mmap) != i){
                if(client1 == *(result)){
                        printf("Player %d lose!\n", client1);
                        kill(client1,SIGUSR2);
                        kill(client2,SIGUSR1);
                        printf("Client %d out\n", client1);
                }
                else{
                        printf("Player %d lose!\n", client2);
                        kill(client1,SIGUSR1);
                        kill(client2,SIGUSR2);
                        printf("Client %d out\n", client2);
                }
                exit(1);
        }
}
```

받은 값이 현재 for문의 숫자와 같지 않다면 kill을 통해 signal을 보내줍니다.

```
client_pid = *(result);
*(result) = *(p_mmap);
*(p_mmap) = client_pid;
sem_post(sem);
sleep(1);
```

현재 입력받은 client의 pid를 client_pid에 넣어주고 result에 입력받은 값을 저장해줍니다. 그리고 client_pid는 p_mmap에 저장해주고 sem을 마칩니다. 이후에 signal이 보내질때까지 무한반복 합니다.

```
p_mmap = mmap(NULL, sizeof(int), PROT_READ|PROT_WRITE, MAP_SHARED,
id1, 0);
    result = mmap(NULL, sizeof(int), PROT_READ|PROT_WRITE, MAP_SHARED,
id2, 0);

if((sem = sem_open("client_sema", O_EXCL)) == SEM_FAILED){
        perror("sem_open failed.");
        puts("An error is accured, tell admin.");
        exit(1);
}

sem_post(sem);

pid = getpid();
    *(p_mmap) = pid;
```

Client.c입니다. 공유메모리와 semaphore를 생성해줍니다. 예외처리로 server가 시작되지 않았다면 오류 메시지를 출력합니다.

```
os_201402447@os03:~/week7$ ./client
sem_open failed.: No such file or directory
An error is accured, tell admin.
```

오류메시지 입니다.

생성을 마치면 현재 server에서 sem_wait을 해주었으니 sem_post로 풀어줍니다. 그 이후 p mmap에 자신의 pid를 저장합니다.

```
for(int i = 1; ;i++){
        sleep(1);
        sem wait(sem);
        act.sa handler = end;
        sigaction(SIGUSR1, &act, NULL);
        sigaction(SIGUSR2, &act, NULL);
        sigaction(SIGINT, &act, NULL);
        if(*(p mmap) != 0){
                 printf("[%d]", *(p_mmap));
        if(*(result) != 0){
                 printf("%d\n", *(result));
        }
        printf("input num : ");
        scanf("%d", p_mmap);
        printf("[%d]", pid);
printf("%d\n", *(p_mmap));
        *(result) = pid;
        sem_post(sem);
        sleep(1);
}
```

Act와 sigaction으로 미리 시그널이 왔을때를 대비해 줍니다.

시그널이 왔을 때 판단해주는 메소드입니다. server에서 이긴사람은 SIGUSR1을 보내고 진사람에겐 SIGUSR2를 보냅니다.

server에서 저장한 공유메모리를 통해 상대방의 pid와 값을 출력해줍니다. 그 이후 값을 입력받고 자신의 pid를 저장해주고 sem_post 해줍니다.

실행 화면

```
os_201402447@os03:-/week7
파일F 팬팅(E 보기(V) 검색(S) 타이탈(T) 도움말(H)
os_201402447@os03:-/week75 ./server
Please wait until server is ready...:
Done.

Hello player
Hell
```